## VIDEO RECORDER, VIDEO REPRODUCING DEVICE AND VIDEO RECORDING AND REPRODUCING DEVICE

Publication number: JP9027939 (A)

Publication date: 1997-01-28

Inventor(s): NISHIGAKI TETSUO; ONIKI ARIYOSHI; IIZUKA TAKESHI; IZUMI NOBUAKI; IDEI

Applicant(s): SONY CORP +

Classification: - international:

G03B17/24; H04N5/225; H04N5/765; H04N5/781; H04N5/7826; H04N5/91; G03B17/24; H04N5/225; H04N5/765; H04N5/781; H04N5/7824; H04N5/91;

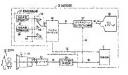
(IPC1-7): H04N5/7826: G03B17/24: H04N5/225: H04N5/765: H04N5/781: H04N5/91

- European:

Application number: JP19950200466 19950712 Priority number(s): JP19950200466 19950712

### Abstract of JP 9027939 (A)

PROBLEM TO BE SOLVED: To attain the reproduction display of a corrected video image in response to a rotary angle of an image pickup camera by adopting a rotary angle detection means for a video recorder, a video reproducing device and a video recording and reproducing device. SOLUTION: A camera signal processing circuit 14 generates a video signal S2 from an imager signal \$1. On the other hand, a rotary angle signal \$3 detected by a rotary angle detection section 18 is processed by a microprocessor 21 and sent as rotary angle data D1. The rotary angle data D1 and the video signal S2 according to the data D1 are recorded by a recording circuit 16. In the case of reproduction, the video signal S2 recorded by a recording circuit 16 and the rotary angle data D1 are reproduced and a video signal processing circuit applies rotation processing to the data. The video data subject to rotation processing and an address signal are fed to a monitor via a prescribed circuit or the like. The convenience of use at image pickup is improved as to rotation of a video image by the video recording device in this way.



Data supplied from the espacenet database - Worldwide

1 of 1 1/27/2010 4:32 PM

## (19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

## (11)特許出願公開番号

東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー

最終頁に続く

株式会社内 (74)代理人 弁理士 田辺 東基

# 特開平9-27939

(43)公開日 平成9年(1997)1月28日

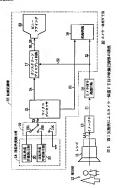
(51) Int.Cl.4		藏別記号	庁内整理番号	FΙ					技術表示箇所
H 0 4 N	5/7826			H04	4 N	5/782		Z	
G03B	17/24			G 0	3 B	17/24			
H 0 4 N	5/225			но.	4 N	5/225		Z	
	5/765					5/781		510L	
	5/781					5/91		Z	
			審查請求	未請求	前又	R項の数14	FD	(全 18 頁)	最終頁に続く
(21)出願番号	÷	特膜平7-200466		(71)	出願.				
						ソニー			
(22) 出顧日		平成7年(1995)7.	月12日					北品川6丁目	7番35号
				(72)	発明	者 西垣	哲男		
						東京都	品川区	北晶川6丁目	7番35号ソニー
						株式会	社内		
				(72)	発明	者 鬼木	有美		
						東京都	品川区	北島川6丁目	7番35号ソニー
						株式会			
				(72)	ES.HE				

#### (54) 【発明の名称】 映像記録装置、映像再生装置及び映像記録再生装置

#### (57)【要約】

【課題】映像記録装置、映像再生装置及び映像記録再生 装置において、摄像手段の回転角度に応じた映像が再生 され表示される問題があつた。

【解決手段】本発明は、回転が度検出手段20により検 出される回転角度情報D1と共に、当該回転角度情報 1に応じた映像信号52を記録媒体16に記録する。ま た本発明は、映像信号92に応じた四転角度情報D1に基づ き回転処理する。さらに本発明は、回転角度検出手段2 0により検出される回転角度情報D1と共に、当該回転 角度情報D1に応じた映像信号52を記録上年と映像 信号処理手段43により映像信号D2を回転処度情報 1に基づき回転処理する。さらに本発明は、解析手段7 2により回転免理する。さらに本発明は、解析手段7 2により即転角度情報D1と基づきメモリ手段71の所 定位置から映像信号D10を順次読み出して記録し、再 すする。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】被写体を掛像する樹像手段の出力に基づく 映像信号を記録媒体に記録する映像記録装置において、 上記協像手段の所定状態からの回転角度に応じた回転角 度情報を検出する回転角度像出手段と、

上記回転角度検出手段の出力に基づいて得られる上記回 転角度情報を解析し、当該解析結果に応じて上記映像信 号に対応する上記回転角度情報を上記映像信号と共に上 記記録媒体に記録する解析手段とを具えることを特徴と する映像記録基盤。

【請求項2】上記撮像手段の出力に基づく上記映像信号を記録するメモリ手段を具え.

上記解折手段は、上記回転角度検出手段の出力に基づい て得られる上記回転角度情報を解析し、当該解析結果に 応じて上記メモリ手段の所定位置から上記映像信号を顧 次読み出し上記記録線体に記録するようにしたことを特 徴とする請求項1に記述め映像記録装置。

## 【請求項3】上記回転角度検出手段は、

上記域係手段の所定面に固定され当該機像手段の回転に 連動して回転し、当該機像手段の重力方向又は当該重力 方向と対向する方向を検出することを特徴とする諸求項 1 に記載の時億割録経罰

【請求項4】上記映像信号に基づく映像と共に、上記回 転角度検出手段により検出された回転角度情報に基づく 上記損傷手段の回転方向を表示する表示手段を具えるこ とを特徴とする讃求項1に記載の映像記録基端

【請求項5】被写体を撮像する機像手段の出力に基づく 映像信号と共に上記機係手段の所定状態からの回転角度 に応じた回転角度情報とが記録された記録媒体から上記 映像信号を再牛する映像再牛装置において。

上記記録媒体に記録されている上記映像信号及び上記回 転角度情報を再生する再生手段と、

上記映像信号処理手段より出力される上記映像信号を所 定の領域に格納するメモリ手段と、

上記映像信号を上記メモリ手段より所定の順序で読み出 す読出し手段とを具えることを特徴とする映像再生装 置。

【請求項6】上記メモリ手段より読み出される上記映像 信号に基づく映像の1フイールドのライン数を制御する ように上記號出し手段を制御する制御手段を具えること を特徴とする請求項与に記載の映像再生装置。

【請求項7】 被写体を撮像する撮像手段の出力に基づく 映像信号を記録媒体に記録し再生する映像記録再生装置 において、

上記提像手段の所定状態からの回転角度に応じた回転角

度情報を検出する回転角度検出手段と、

上記回転角度検出手段の出力に基づいて得られる上記回 転角度情報を解析し、当該解析結果に応じて上記映像信 号に対応する上記回転角度情報を上記映像信号と共に上 記記録媒体に記録する解析手段と、

上記記録媒体に記録されている上記映像信号及び上記回 転角度情報を再生する再生手段と

上記再生手段の出力に基づいて得られる上記回転角度情報に基づいて、上記再生手段の出力に基づいて得られる 上記映像信号に基づく映像を回転処理し当該回転処理し た映像に基づく映像信号を生成して出力する映像信号処 理手段と、

上記映像信号処理手段より出力される上記映像信号を所 定の領域に格納するメモリ手段と、

上記映像信号を上記メモリ手段より所定の順序で読み出 す読出し手段とを具えることを特徴とする映像記録再生 装置

#### 【請求項8】上記回転角度輸出手段は、

上記様像手段の所定面に固定され当該操像手段の回転に 連動して回転し、当該機像手段の重力方向又は当該重力 方向と対向する方向を検出することを特散とする請求項 7に記載の映像記録車生装置。

【請求項9】上記映像信号に基づく映像と共に、上記回 転角度換出手段により検出された回転角度情報に基づく 上記操像手段の回転方向を表示する表示手段を具えるこ とを特徴とする請求項「て記載の映像記録再生装置。

【請求項10】上記メモリ手段より読み出される上記映 像信号に基づく映像の1フイールドのライン数を制御す るように上記読出し手段を制御する制御手段を具えるこ とを特徴とする請求項でに記載の映像記録再生装置。

【請求項11】被写体を撮像する撮像手段の出力に基づ く映像信号を記録媒体に記録し再生する映像記録再生装 置において.

上記撮像手段の出力に基づく上記映像信号を記録する第 1のメモリ手段と、

上記機像手段の所定状態からの回転角度に応じた回転角 度情報を検出する回転角度検出手段と、

上記回転角度検出手段の出力に基づいて得られる上記回 転角度情報を解析し、当該解析結果に応じて上記第1の メモリ手段の所定位置から上記回転角度情報に応じた上 記映像信号を順次誘み出し記録操体に記録する解析手段

上記記録媒体に記録されている上記映像信号を再生する 再生手段と、

上記再生手段の出力に基づいて得られる上記映像信号を 所定の領域に格納する第2のメモリ手段と、

上記映像信号を上記第2のメモリ手段より所定の順序で 読み出す読出し手段とを具えることを特徴とする映像記 録再生装置。

【請求項12】上記回転角度検出手段は、

上記提億手段の所定面に固定され当該機億手段の回転に 連動して回転し、当該撮像手段の重力方向又は当該重力 方向と対向する方向を検出することを特徴とする請求項 11に記載の映像記録再生装置。

【請求項13】上記映像信号に基づく映像と共に、上記 回転角度検出手段により検出された回転角度情報に基づ く上記楊傑手段の回転方向を表示する表示手段を具える ことを特徴とする請求項11に記載の映像記録再生装 置。

【請求項14】上記第2のメモリ手段より読み出される 上記映像信号に基づく映像の1フイールドのライン数を 制御するように上記読出し手段を制御する制御手段を具 えることを特徴とする請求項11に記載の映像記録再生 装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【目次】以下の順序で本発明を説明する。

発明の属する技術分野

従来の技術

発明が解決しようとする課題(図16)

課題を解決するための手段(図1、図6及び図8)

発明の実施の形態

(1) 第1の実施例

(1-1)映像記録部の構成(図1及び図2)

(1-2)回転角度給出器(図3~図5)

(1-3) 映像再生部の構成(図6及び図7)

(1-4)第1実施例の動作

(1-5)第1実施例の効果

(2)第2の実験例

(2-1)映像記録部の構成(図8)

(2-2)映像の読出し制御(図9~図11)

(2-3)映像記録処理手順(図12)

(2-4) 回転角度輸出器(図13)

(2-5) 第2実権例の動作

(2-6)第2実施例の効果

(3)他の実施例(図14及び図15) 発明の効果

[00002]

【発明の属する技術分野】本発明は映像記録装置、映像 再生装置及び映像記録再生装置に関し、例えばカメラー 体型ビデオテープレコーダ(以下、これをカメラー体型 VTRと呼ぶ)に適用して好適なものである。

[0003]

【従来の技術】従来、カメラ一体型VTRにおいては、 被写体を機像する場合、機像される被写体に応じた映像 がビユーフアインダに表示されるようになされており、 これによりユーザがその被写体の撮像状態を確認するこ とができるようになされている。

【0004】またカメラ一体型VTRにおいては、撮像 した被写体に基づく映像を磁気テープに記録し、その記 録した映像を映像再生装置により再生してモニタ等に表 示させ得るようになされている。この場合カメラ一体型 VTRは、記録した映像の縦横の比率を変換して再生す ることができるようになされている。

### [0005]

【発明が解決しようとする課題】ところでこの種のカメ ラ-体型VTRにおいては、図16(A)~(D)に示 すように、当該カメラ一体型VTRをレンズの中心軸に 対して例えば 0度、 180度、90度及び -90度の角度で回 転させて被写体を撮像する場合、そのカメラー体型VT Rの回転に応じてビユーフアインダ1も回転する。すな わちビユーフアインダ1は、カメラ一体型VTRが 180 度回転された場合、 0度においてビユーフアインダ1の 左上に示される○印2が右下にくるように回転し、カメ ラ一体型VTRが90度又は -90度回転された場合、 0度 においてビユーフアインダ1の左上を示す○印2がそれ ぞれ右上又は左下にくるように回転する。

【0006】ところがこのカメラ一体型VTRにおいて は、上述のようにカメラ一体型VTRを回転させて被写 体を撮像し、その被写体に基づく映像を記録した後に再 生した場合。図16(A)~(D)に示すように、モニ タ3に表示される映像はカメラ一体型VTRが 180度回 転された場合、ビユーフアインダ1に表示された映像の 上下左右が反転された状態で表示され、カメラ一体型V TRが90度又は -90度回転された場合にほそれぞれビユ ーフアインダ1に表示された映像に対して90度又は -90 度回転された状態の映像が表示されるためその映像がみ づらい問題があつた。

【0007】従つてこの種のカメラ一体型VTRにおい ては、図16(A)~(D)に示すように、例えばユー ザが 0度における横長の映像を90度又は -90度回転させ 縦長とした映像を記録しようとしカメラ―体型VTRを 例えば90度又は -90度回転させて縦長となるビユーフア インダ1に映像を表示させた状態で記録しても、実際に はビユーフアインダ1に表示された映像に対して90度又 は -90度回転された横長の映像がモニタ3に表示され、 撮像時にビユーフアインダ1に表示される映像の表示状 顔でモニタ3に映像を表示させることができない問題が あつた。

【0008】またこの種のカメラ一体型VTRにおいて は、そのほとんどが右利きのユーザを想定して構成され ているため、左利きのユーザが左手に持ち撮像し記録し た映像をモニタ3に表示させた場合には、やはり上述し たように映像が回転されてモニタ3に表示され、左利き のユーザには使用しづらい問題があつた。

【0009】本発明は以上の点を考慮してなされたもの で 掃像装置の使い膝手を向上し得る映像記録装置 映 像再生装置及び映像記録再生装置を提案しようとするも のである。

[0010]

【課題を解決するための手段】かかる課題を解決するため第1の外別においては、提係手段の所定状態からの回 転角度に応じて回転角度情報を検出する回転角度情報を検出する回転角度検出手 段と、当該回転角度検出手段の出力に基づいて得られる 回転角度情報を解析し、当該解析結果に応じて映像信号 に対応する回転角度情報をその映像信号と共に記録媒体 に記述する解析手段とを設けるようにする。

【0011】また第2の売明においては、記録媒体に記録されている映像信号及び回転角度情報を再生する再生 再発と、当該再生手段の出力に基づいて得られる回転角 度情報に基づいて、再生手段の出力に基づいて得られる 映像信号に基づく映像を回転処理し当該回転処理した映 候に基づく映像信号を生成して出力する映像信号処理手 段と、当該映像信号を埋す役より出力される映像信号を 所定の領域に格納するメモリ手段と、当該メモリ手段よ り映像信号を所定の順序で読み出す読出し手段とを設け もようにする。

【0012】さらに第3の売明においては、提像手段の 防定状態からの回転角度に店じた回転角度候指準を検出す る回転角度使出手段と、当該回転角度候出手段の出力に 基づいて得られる回転角度情報を解析し、当該解析結果 に応じて映像信号に対応する回転角度情報をその映像信 参きれている映像信号及び回転角度情報を再生する再生 寿段と、当該再生手段の出力に基づいて得られる回転角 度情報に基づて、再生手段の出力に基づいて得られる回転角 度情報に基づて映像信号を重して出力する映像信号の標 像に基づく映像信号を重して出力する映像信号処理与 所定の領域に結婚するメモリ手段と、当該メモリ手段と の映像信号を所定の順序で読み出すぎ読出上手段とを設け もまらする。

【0013】さらに第4の発明においては、提機手段の加力に基づく映像信号を記録する第1のメモリ手段と、 提像手段の所定状態からの回転角度に応じた回転角度情報を検出する回転角度除出手段と、当該回転角度時代し、当該解析諸県に応じて第1のメモリ手段の所定位置から回転角度情報に応じた映像信号を順次読み出し記録媒体に記録する解析手段と、記録媒体に記録されている映像信号を再生する世子段と、記録媒体に記録されている映像信号を所定の類域に指摘する第2のメモリ手段より映像信号を所定の類域に指摘する第2のメモリ頻を信号を再生が表出し手段とを設けるようにする。

【0014】これにより第1の発明では、同転角度検出 手段により振像手段の所定状態からの同転角度に応じた 回転角度情報を検出し、解析手段により同転角度協出手 段の出力に基づいて得られる同転角度情報を解析し、当 該解析額果に応じて映像信号に対応する同転角度情報を その映像信号と共に記録解析に記録するようにしたこと により、回転角度情報に基づいて映像信号を回転処理する映像信号処理手段を有する映像再生装置を用い、映像 信号に基づく映像を回転角度情報に基づいて回転処理 し、当該回転処理した映像に基づく映像信号を生成する ことができる。

【0015】また第2の発明では、再生手段により記録 媒体に記録されている映像信号及び順度が政情報を再生 し、戦略信号地理手段によって両生手段の出力に基づいて で得られる回転角度情報に基づいて、再生手段の出力に 基づいて得られる映像信号に基づく映像を回転地里し当 当時後期里した映像に書づら映像信号を生成して加 メモリ手段の所定の領域に動域信号を指し、提出し手 保しチでスギモリ手段の映像信号を所定の順下で試み 出すようにしたことにより、退像手段を所定状態から回 転させて出像した場合でも記録媒体に記録された映像信 号に基づく映像を、その映像信号に応じた回転角度情報 に基づいて回版地里し当該回販地里した映像を表示手段 に基づいて回版地里し当該回販地里

に表示することができる。 【0016】さらに第3の発明では、回転角度検出手段 により撮像手段の所定状態からの回転角度に応じた回転 角度情報を検出し、解析手段により回転角度検出手段の 出力に基づいて得られる回転角度情報を解析し、当該解 析結果に応じて映像信号に対応する回転角度情報をその 映像信号と共に記録媒体に記録し、再生手段により記録 **媒体に記録されている映像信号及び回転角度情報を**重生 し、映像信号処理手段によって再生手段の出力に基づい て得られる回転角度情報に基づいて、再生手段の出力に 基づいて得られる映像信号に基づく映像を回転処理し当 該回転処理した映像に基づく映像信号を生成して出力し メモリ手段の所定の領域に映像信号を格納し、読出し手 段によつてメモリ手段より映像信号を所定の順序で読み 出すようにしたことにより、撮像手段を所定状態から回 転させて楊像した場合でも記録媒体に記録された映像信 号に基づく映像を、その映像信号に応じた回転角度情報 に基づいて回転処理し当該回転処理した映像を表示手段 に表示することができる。

【0017】さらに第4の乗明では、第1のメモリ手段 使出手限とより提像手段の所定状態からの回転的度に応 した回転角度情器を検出し、解析手段により回転角度 地手段の出力に基づいて得られる回転角度情報を解析 し、当該解析結果に応じて第1のメモリ手段の所定位置 から回転角度情報に応じて第1のメモリ手段の所定位置 から回転角度情報に応じて第1のメモリ手段の所定位置 いら回転角度情報に応じた映像信号を開か起み出して記 に再生手段の出力に基づいて得られる映像信号を格納 し、流出し手段の出力に基づいて得られる映像信号を格納 し、流出し手段によつて第2のメモリ手段、り映像信号 を所定の順序で読み出すようにしたことにより、再生手 を所定の順序で読み出すようにしたことにより、再生手

像を表示手段に表示させると回転角度情報に基づいて回

転処理された映像を表示させることができる。

[0018]

【発明の実施の形態】以下図面について、本発明の一実 施例を詳述する。

#### 【0019】(1)第1の実施例

#### (1-1)映像記録部の構成

図1において、10は全体として本発明を適用したカメ ラー体型VTRを示し、レンズ11を介して得られる検 写体12の振像光しA1をCOD (Charge: Coupled Dev ice)等でなるイメージヤ13で受光する。イメージヤ 13は、提像光しA1を被写体像に応じた電気的なイメ ージヤ信号S1に変換しエンコーダ等でなるカメラ信号 処理回路14に送出する。

【0020】カメラ信号処理回路14は、イメージヤ信号S1に基づら例えば譲渡信号Y、クロマ信号C、RG 居信号及びコメポジットビデオ信号(スは、このコンポ ジットビデオ信号をデイジタル化した信号)等からなる 映像信号S2を生成し、これを映像記録第15の記録回 路16及びオンスクリーンデイスプレイ回路17にそれ ぞれ送出する

【0021】この時映像記録部15の回転角度検出部18は、切響之回路19のスイケチが境点19Aに接続されているとき、回転角度自動検出器20がカノー体型VTR10の回転に応じた回転角度に基づく回転角度信号33を検出しマイクロプロセツサ21に送出する。ま に回転角度検出部18は、切響之回路19のスイツチが接点19Bに接続されているとき、回転角度手動検出器22がカメラー体型VTR10の回転に応じた回転角度に基づく回転角度信号S3を検出しマイクロプロセツサ21に送出する

【0022】さらに回転角度検出部18は、切替え回路 19のスイツチが接点19Cに接続されているとき、回 転角度を検出せずにオフ状態となり、当該オフ状態に基 づく回転角度信号33をマイクロプロセツサ21に送出 する。この場合切替え回路19は、各検点19A~19 Cの接続をユーザの指定により切り替えられる

【0023】マイクロプロセッサ21は、切除え回路1 りより入力される回転角度信号S3を判別し、その結果 回転角度を構出していると判明した場合にはその回転角 度信号S3を例えば 0~30度の角度のフオーマットに 数値突換し回廊り度データD1を生成する。またマイク ロプロセッサ21は、回転角度データD1を当該回転角 度データD1に対応する。表映信信号S2と同期させ記録回 路16に送出する。

【0024】この場合記録回路16は、例えば8 [mm] テープでなる記録媒体の各トラツク上のビデオエリアに 映像信号ち2を記録すると共に、当談映像信号S2に応 たた回転向東データD1を各トラツク上のビデオエリア に対応するサブコードエリアに記録する。またこの場合 記録回路16は、回転角度データD1を各アイールド毎 又は数フイールド毎に記録する。かくして映像記録部1 5は、カメラー体型VTR10の回転に応じた回転角度 データD1を映像信号S2と共に記録回路16に記録す ることができるようになされている。

【0025】またマイクロプロセツサ21は、その回転 角度信号S3に基づき制御信号S4を生成しオンスクリ ーンデイスアレイ回路17に送出する、オンスクリーン デイスアレイ回路17は、制御信号S4を当該制御信号 S4に対応する映像信号S2に行加工で映像行加信号S 5を生成しゼニーアアイング23に送出する。

【0026】これによりビューフアイング23には、図 2に示すように、映像付加信号S5に応じて映像信号S に基づく映像と共に制御信号S4に基づくカメラー体 型VTR10の回転方向を示す矢印aとが表示される。 従つてカメラー体型VTR10を操作するユーザは、ビ ユーフアイング23に表示される矢印aの向きとモニタ (図示せず)に表示させたい映像の回転方向とが一致し ているか否かを確認することができるようになされている。

【0027】またマイクロプロセツサ21は、初替之回 路19より入力される回転声度信号3多号例列しその総 果即配列度検出部18がカフ北部であることを手順忙 た 場合、そのオフ状態に応じて何えば 360度よりも大きい 角度のフォーマットに数値返過し回転角度データり1を 生成して記録回路16に送出する。これに加えてクセ フプロセツサ21は、その回転角度信号33に基づき制 側信号34を生成しオンスクリーンデイスプレイ回路1 7に選出する。

【0028】従つてこの場合記録回路16は、記録媒体 に映像信号S2のみを記録する。またオンスクリーンデ イスプレイ回路17は、映像信号S2を再生した再生映 像信号S6をピユーフアイング23に送出し、その再生 映像信号S6に基づく映像をピユーフアイング23に表 示させる。

【0029】これにより弊機副縁部15は、回転角度除 曲部18によりカメラー体型VTR10の回転角度を検 出した場合、当該カメラー体型VTR10の回転角度に 応じた回転角度データD1と共に、当該回転角度データ D1に応じた映像信号S2を記録回路16に記録し、カ メラー体型VTR10の回転角度を検出してい場合、映 像信号S2のみを記録回路16に記録するようになされ でいる。

## 【0030】(1-2)回転角度検出器

ここで実際上町転角度自動検用器 20は、図3に示すように、発光ダイオードから射出される射出光を透過させない不透明と所定の液体が所定体積の気泡30を有するように封入されたリング形状でなる内リング部31を、四形状の順面形状を有するリング形状でなるがリング部32により外側から但み込むようにして形成されている。またがリング部32には、内リング部31の一面3

1 Aと対向する面の内部に被数の発光ダイオード 3 3が 抜けられ、内リング部 3 1 の他面 3 1 Bと対向する面の 内部にはそれぞれ各発光ダイオード 3 3 と対向されてフ オトセンサ 3 4が設けられている。この場合外リング部 3 2は、それを1 対向とせた発光ダイオード 3 み 仮び オトセンサ 3 4 により、内リング部 3 1 における気泡 3 のの概跡に沿った円周上の例えば16等分する位置を検出 し得るようにされている。

【0031】これにより回転角度自動検出器20は、各 発光ダイオード33からそれぞれ射出光1人2が射出さ れ、内リング部31の気池30を透過した型出光1人 を対向するフオトセンサ34により検出するようになさ れており、各フオトセンサ34により検出するようになさ れており、各フオトセンサ31により接出するようになさ イクロプロセツサ21は、回転角度自動検出器20 の各フオトセンサ34により得られた信号をコンバレー タスはテナロゲデイジシ外支機関略は以下これをA / D変換回路と呼ぶ)により信号を担理し回転角度自動検 出器20における気泡30の位置を検出するようになさ 出器20における気泡30の位置を検出するようになさ れている。

【0032】また回転海度目験始出器20は、図4に示すように、カメラー体型VTR10におけるレンズ11の一端に遠置されているイメージや13の一面13Aに対して円形状の面20Aが平行となるように固定され置されている。従つて回転海度自動検出器20は、カメラー体型VTR10が回転した場合、同様に回転するイメージや13の回転に応じて回転する。これにより回転方に対して対しているがあるが常といまがある。これにより回転に対しているがあるのが常に重力方向と逆方向に位置するため、イメージや13に

$$\begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix}$$

に基づいて回転変換された各価素位置 (X, Y) を求 め、当該各画素位置 (X, Y) に基づく回転映像データ D3を生成する。ここでA&びBは、各画素位置が回転 したことによるX執方向及びY執方向への平行移動量を 示す。これに加えて書込み問路 43は、各画素位置 (X, Y) に対応するアドレスを発生させ、当該アドレ スに基づくアドレス信号57を生成する。

【0036】これにより書込み回路43は、切替え回路 44及び45を切り替え前伸し、書き込み途中の回転映 帳データD3が誘み出されることにより当該か出される回転映像データD3が下足することを防止するために 2面用意されたフイールドメモリ46及び47に、1フ イールドの1ライン毎つ回転映像データD3及びその回 転映像データD3に応じたアドレス信号57を交互に書 う込む、かくして書込み回路43は、記録さん映像信 号S2に基づく映像を、回転角度データD1に基づき回 転売埋しカメラー体型VTR10の回転角度に応じて回 転ぎせることができるようにされている。 対する回転角度(すなわち、ユーザが回転させたカメラ 一体型VTR10の回転角度)を検出し得るようになさ れている。

【0033】一方面転角度手動検出器 221、図5に示すように、ビユーフアイング23の一端における一点を 基準にし放射状に例えば16等分した方向を検出するロータリエンコーダスイツチできる。この場合回転角圧手動 検出器 22は、カメラー体型VTR10を回転させた場 合。ユーザがロータリエンコーダスイツチを例えば重力 方向と対向する方面になるように回転させて位置決めず ることにより、その時に得られる信号をユーザの指定した回転物として機能するように回転されています。

【0034】(1-3)映像再生部の構成

一方個6は、図1のカメラー体型VTR10に対応する 映像単注総402でようのであり、単生回路41はユー 学の単生機化人力に応動して、記録体は16に設めされ ている映像信号52及び回転均度データD1を再生し、 当該単生した映像信号52をA/D契約回路42に送出 する。A/D契側回路42は、映像信号52をデクルでなる映像データD2に変換し憲込み回路43に送出 する。また再生回路41は、映像信号52をデクルでなる映像データD2に変換し憲込み回路43に送出 する。また再生回路41は、映像信号52で応じた回転 向昨データD18素以み回路43に送出する。

【0035】書込不回路43は、映像データD2に基づく映像の1フイールドの画素数が例えば横30ドツト、 縦 26ドツトの場合、各画素位置 (0,0)…(0,261)、 (1,0)…(349,261) を表す画素位置 (y, x) に対して 回転角度データD1から回転角度θ (φ~2πラジア ン)を求めると共に次式(1) 数11

[A] ..... (1)

【0037】因みにフイールドメモリ46及じ47は、 回転映像データD3に基づく映像の1フイールド画素数 が例えば横30ドツト、縦 20ドツトの場合、1つのフ イールドメモリ当たり1フイールドの対角線の長さ以上 を一辺とする例えば横40ドツト、縦440ドツトの粛込 み容景を有きなようになされている。

【0038】また書込み回路43は、回転実備データD 3及びアドレス信号S7をフイールドメモリ46及び4 7に交在に書き込む場合、助算え回路44及び45をフ イールドメモリ46に接続させた時間株2回路48及び 49をフイールドメモリ47に接続させるようについまります。 10時表し間路44及び45をフイールドメモリ4 7に接続させた時切替え回路48及び49をフイールドメ 末り40名に接続させた場合と関係48及び49をフイールド メモリ46に接続させるから200名に関係48なが49をフイールドメモリ4 4年以46に接続させるから200名に関係48なが49をプイールドメモリ46に接続をするように対しまります。

【0039】これにより読出し回路50は、書込み回路 43が回転映像データD3及びアドレス信号57をフイ ールドメモリ46に書き込んでいる時、フイールドメモ リ47にアドレス検索信号58を選出して書き込まれて いるアドレス信号S7に基づくアドレスを参照し、当該 アドレスに応じた回転映像データD3をフイールドメモ リ47かた意みと出す。同様に該出し回路50は、書込み 回路43か回転映像データD3及びアドレス信号S7を フイールドメモリ47書き込んでいる時、フイールドメ モリ46にアドレス検索信号S8を送出して書き込まれ ているアドレス信号S7に基づくアドレスを参照し、当 該アドレスに応じた回転映像データD3をフイールドメ モリ46かの第二次

【0040】これにより読出し回路50は、書き込み途 中の回転映像データD3を読み出すことにより当該読み 出す回転映像データD3が不足することを防止し、確実 に全ての回転映像データを読み出すようになされてい る。また読出し回路50は、順次読み出した回転映像デ ータD3をデイジタル/アナログ変換回路51(以下、 これをD/A変換回路51と呼ぶ) に送出する。D/A 変換回路51は、回転映像データD3をアナログでなる 回転映像信号S9に変換し、当該回転映像信号S9を映 像再生部40により再生される映像の1フイールドのラ イン数に応じたライン数でなるモニタ52に送出する。 【0041】これによりモニタ52には、カメラ一体型 VTR10を回転させて被写体を提像した場合でも、カ メラー体型VTR10の撮像時にビユーフアインダ23 に表示された映像の表示状態に映像を表示させることが できるようになされている。また映像再生部40におい て、映像記録部15の回転角度検出部18がオフ状態の 場合、再生回路41は映像信号S2のみを再生し、当該 再生した映像信号S2をA/D変換回路42に送出す る。A/D変換回路42は、映像信号S2をデイジタル でなる映像データD2に変換し書込み回路43に送出す

該アドレスに基づくアドレス信号S7を生成する。これ により書込み回路43は、切替え回路44及び45を切 り替え制御しフイールドメモリ46及び47に、1フイ ールドの1ライン毎の映像データD2及びその映像デー タD2に応じたアドレス信号S7を交互に書き込む。 【0043】読出し回路50は、順次書き込みを終了さ せた側のフイルドメモリ46又は47にアドレス検索信 号SSを送出して書き込まれているアドレス信号S7に 基づくアドレスを参照し、当該アドレスに応じた映像デ ータD2を読み出す。これに加えて読出し回路50は、 順次読み出した映像データD2をD/A変換回路51に 送出する。D/A変換回路51は、映像データD2をア ナログでなる映像信号S2に変換しモニタ52に送出す る。これによりモニタ52には 図7(A) Bび(B) に示すように、カメラー体型VTR10の楊億時にビス ーフアインダ23に表示された映像の表示状態に対して カメラー体型VTR10の回転角度に応じて回転された

【0042】書込み回路43は、映像データD2に基づ

く映像の各画素位置に対応するアドレスを発生させ、当

状態の映像が表示される。

【0044】(1-4)第1実施例の動作

以上の構成において、映像記録部15では、顕像をれた 数写体に基づく映像信号 S 2 は、当該映像信号 S 2 に じて映作角度自動検出器 2 0 又は回転角度手動検出器 2 2 により機出きれたカメラー体型VTR1 0 の回転角度 に基づく回転角度データD 1 と共に記録回路 1 のに記録 される。この場合でユーフアイング 2 3 には、映像信号 S 2 に基づく映像と共に、回転角度自動検出器 2 0 又は 回転角度手動検出器 2 2 により検出されたカメラー体型 VTR1 0 の回転方向を示す失知。が未示されるため、ユーザは矢印。の向転方向とが一致しているか否かを確認することができる。

【0045】一歩映像再生都40において、記述組踏1 6に記録されている映像信号S2を再生する場合、ユーザの再生操作入力に応じて再生回路41により再生された映像信号S2は、A/D変細回路42に光けれると失い。再生回路41により再生された电能角度データり2に変換されま込み回路43に送出されると失いでである場合は15法とは15年を表しました。これにより映像データD2は、第5と回路43により回転力度データD1に基づく回転映像データD3は、D/A変地回路51を介して電転映像データD3は、D/A変地回路51を介して電転映像データD3は、D/A変地回路51を介して電転映像データD4によるこの目転映像データD4によりまかまかままた。この目転映像データD4によりまかまた。この目転映像データD4に対しまかまた。この目転映像データD4に対しまかまかまた。この目転映像データンを換を介とよります。これによりモークライング23に表示された映像の表示が最に回転映像信号 S9に多くないまかまた。

【0046】従つて映像記締部15及び映像再生添10を有するカメラー体型VTR10は、当該カメラー体型VTR10は、当該カメラー体型VTR10が回転され核写体を提像した場合でも、提像した軟等体に基づく映像信号S2を記録して再生し、提像時にビューアインダ23に表示された映画の表示状態と同じ表示技能映像をモニクラとに表示させることができるため、右科きのユーザを想定して構成された場合においても左鳴きのユーザが左手に持つて使用することができる。

【0047】(1-5)第1実施例の効果

以上の構成によれば、回転角度自動検出器20人は回転 角度手動検出器22により検出された回転角度を回転角 度データD1に変換し提供された回転角度を回転角 号S2と共に記録回路16に記録し、再生時には書込み 回路43により映像データD2に基づぐ映像同の転角度 データD1に基づいて回転処理し当該回転処理した映像 に基づく回転映像データD3を生成するようにしたこと により、カメラ・体型VTR1の最優時にセニーフア インダ23に表示される映像の表示状態と同様の表示状 傷の映像をモニタ52に表示することができ、かくして 傷機業蓋の他の手を伸手を伸手を 生装置及び映像記録再生装置を実現することができる。 【0048】(2)第2の実施例

## (2-1)映像記録部の構成

図8は第2実験例によるカメラー体型VTK60を示す ものであり、レンズ61を介して得られる被写体(図示 せず)の開張光LA3をイメージヤ62で変化する。イ メージヤ62は、提像光LA3に基づくイメージヤ63 510を生成しカメラ信号処理回路63に出する。カ メラ信号処理回路63は、イメージヤ信号S10に基づ き映像后号S11を生成し映像記録部65の切替え回路 66に送出する。

【0049】映像記録部65の回転角度換出部67は、 カメラー体型VTR60の回転角度を検出するようにな されており、その回転角度の検出に応じて前時信号S1 2を切替え回路66に送出する。これにより切替え回路 66は、回転角度検出部67により切替えが 該回転角度使出部67が回転角度を検出した場合スイツ チを接点66名に接続し、回転角度検出部67が回転角度を検出しており 度を検出せずオフ状態の場合スイツチを接点668に接 続する。

【0050】この場合切替え回路68は、切替え回路6 6の切替え動作に連動して切替え動作し、切替え回路6 6のスイツナが接点66Aに接続されたとき、スイツチ を接点68Aに接続する。また切替え回路68は、切替 え回路66のスイツナが接点66Bに接続されたとき、 スイツチを移ら68Eに接続されたとき、

【0051】これによりカメラ信号処理回路63は、回 転角度検出部67がカメラー体型VTR60の回転角度 を検出している場合、映像信号S11を切替え回路66 を介し読出し制御回路部69に送出する。読出し制御回 路部69は、映像信号S11をA/D変換回路70を介 してデイジタルでなる映像データD10に変換させメモ リ71に基本込む。

【0052】この時回版/角度検出部67は、検出したカ メラー体型VTR60の回転角度に基づく回転角度信号 S13を設定し制御回路部9のメモリ制御回路72に 送出する。メモリ制御回路72は、回転角度信号S13 に基づきカメラー体型VTR60の回転角度が軽くば0 度、180度、90度、-90度の回転角度かを判別し当該判 別結果に応じた設出し制御信号S14を生成しメモリ7 1に送出する。

開信号S14に応じてメモリ71の所定位置から回転角 度信号S13に応じた吹熊データD10を順立路み出 ま、さらにメモリ刺側回路72は、読み出した映像デー タD12をD/A突換回路73を介してアナログでなる 読出し映線信号S15に突換させ切替え回路68を介し て計録回路74に説出する。

【0053】すなわちメモリ制御回路72は、読出し制

【0054】記録回路74は、入力された読出し映像信 号S15を順次記録する。かくして記録回路74は、読 出し映像信号S15を順次記録することにより、映像デ 一夕D10に基づく映像をカメラー体型VTE60の回 転角度に応じて回転処理し当該回転処理した映像に基づ く説出し映像信号S15に生成することができるように なされている。

【0055】一方回転角度検出部67がオフ状態の場合、カメラ信号処理回路663対策信号511を切替え回路668を介して記録回路74に送出し、当該記録回路74は映像信号511を記録する。

【0056】このように映逸は縁部654、回転再度検 出部67によりカメラー体型VTR60の回転角度を検 出上と場合、映像信号S11をそのカメラー体型VTR 60の回転角度に基づいて回転処理して記録し、回転角 度検出部67がガメラー体型VTR60の回転角度を検 出しない場合には映信号S11を回転処理せずに記録 するようになされている。

### 【0057】(2-2)映像の読出し制御

こてY盆出し制制回路部6 Oにより例えば 0度又は 180 度回転した映像に基づく映像データD 1 0 の流出し制制 について図9 (A) 及び (B) を用いて説明する。カメ ラー体型VTR 6 0を 0度又は 180度回転させて被写体 を提像した場合。図9 (A) に示すように、ビユーフア イング8 0 は回転されて様長となり映像を横長に表示する。

【0058】まず設出し制御国路部69のメモリ制御国 第72が、0度の回転を判別した時、メモリ71に書き 込まれている映像のチ上り10をビユーフアインダ80 に表示されている映像の左上から矢印りで示す方向より 1ライン毎に読み出す。これにより説出し制御回路部6 9は、読み出した映像デーク12を記録開発74に順 次記録させることにより、ビユーフアインダ80に表示 された映像と同じ表示状態の映像に基づく説出し映像信 参515を生成するように次されている。

【0059】一方統出上側側回路部69のメモリ制側回路72が、180度の回転を判別した時、メモリ71に書き込まれている映像データD10をピユーフアイング80に表示されている映像で一夕D10をピユーフアイング8つに表示されている映像の本下から矢田0に示す方向より1ライン側に読み出よた機能データD12を記録回路74に限立記録をせることにより、ビユーフアイング80に表示されて映像に基づく流出上映像信号S15を生成するようになった。これにより図9(B)に示すように、ユーザによりカメラー作型VTR6のが180度回転された場合。0度のとまにビユーフアイング80の左上を示すりが上でかりが右下のつ間81の位置にくるように回転され機長となるビューフアイング80の左上を示すりのは関本では、地球に乗りませた。

【0060】また読出し制御回路部69により例えば90 度又は-90度回転した映像に基づく映像データD10の 造出し制制について図10(A)及び(B)を用いて設 明する。図10(A)に示すように、カメラー体型VT R60を効度又は一の度面底させて被写体を掛像した場 合、ビューフアインダ80は超長となり映像を所定領域 に表示させる。ビューフアインダ80はほこ。 球盤を表示するモニタ82が横長の場合、当該モニタに 対して上下部分にはみだし表示しきれない映像の所定領 域80A及び80Bを機一幅すようにし映像が表示され あようにかされている。

【0061】まず読出し期即回路器69のメモリ制御回路2が、90度の回転を利別した時、メモリア1に書き込まれている映像データD10をビユーフアイング80に表示されている映像の右上から矢印はに示す方向より1ライン毎に読み出す。これにより読出し利御回路第6日は、読み出した映像データD12を記録組務74に順次記録させることにより、ビユーフアイング80に表示された映像と同じ表示状態の映像に基づく満出し映像信号515を生みなった。

【0062】一方就出し柳列剛路部69のメモリ制柳同路72が、-90度の回転を判別した時、メモリ71に書き込まれている映像データり10をビユーフアイング80に表示されている映像の左下から矢田。ヒホナ市内は19元といるは、設本出した映像/-タり12を記録回路74に順次記録させることにより、ビユーフイング80に表示された映像と同じ表示状態の映像に基づく設出し映像信号315年成するようになるといる。

【0063】かくして図10(B)に示すように、ユーデによりカメラー体型VTR60か90度又は 190度回転された場合、そのカメラー体型VTR60の回転角度に応じて線長となるビユーフアインダ80に表示される映像と同じ表示状態の映像をモニタ82に表示させることができるようになされている。この場合モニタ82では、縦長のビユーフアイング80に対して横方向にはみざす所定原域82人及び82トに映像が表示されず覆い間されたようになる。かくして図11(A)~(D)に示すように、カメラー体型VTR60は、当該カメラーペ型VTR6ので動を主な解係を操像し入るに持長又は縦長となるビユーフアイング80に表示される映像と同じ表示が感の映像をモニタ82に表示することができるようにできれている。

## 【0064】(2-3)映像記録処理手順

実際上、カメラー体型VTR6のは、操像時に被写体の 健像光LA3をレンズ61を介してイメージで62で受 光すると、図12に示す映能記述処理手順比71を開始 してステツアSP1からステツアSP2に連み、イメー ジャ62及びカメラ信号地理開発63により基値機光LA 3から被写体像に基づく映像信号S11を生成し映像記 身都65の切替え回路66に送出させる。次いでカメラ 体優型VTR60では、ステツアSP3に基本、映像記 録部65の回転的度線出語67がカメラー作型VTR6 の回電転に応じて回転角度を検出している場合、当該回 転角度検出部67が切替之回路66のスイツチを投点 6Aに検続させる。これにより切替之回路68のスイツ チ状態をあるに検続された場合73に上側即 回路部69に送出される。

【0065】続いてカメラー株型VTR60では、ステ ツアSP4に進み、流出し制御四高部のらにおいて映候 信号511をA/D変換回路70に送出し、当該A/D 変換回路70は映像信号S11をデイジタルでなる映像 データD10に変換する。次いでカメラー体型VTR6 のでは、ステツアSP5に進み、流出し制御回路部69 は映像データD10をメモリア1に書き込む。

【0066】総いてカメラー体型VTR60では、ステップSP6に進み、回転角度検出部67はメモリ制御国路72に回転角度信号S13を送出する。これによりメモリ制御国路72は回転角度信号S13に基づきカメラ・体型VTR60の回転角度信号S13に基づきカメラ・体型VTR60の回転角度が例えばの底、180度、90度かを判別し当該押期結果に基づく説出し制御信号S14を生成しメモリア1に送出する。次いでカメラー体型VTR60では、ステップSP7に進光、メモリ制御回路72は流出し制御信号S14に応じてメモリ71の原在位置から回転角度信号S13に応じた映像データD10を販売

【0067】続いてカメラー体型VTR60では、ステ ツブSPSに進み、メモリ朝即画第フ2は環次排外出し た映像データリ2をD/A契模回路73に送出す。 これによりD/A契模回路73に送出す。これによりD/A契模回路73に送出し映像信号S15に実満する。次いで カメラー体型VTR60では、ステツアSP9に進み、 読出し新期回路部69から選出し映像信号315が順次 送舞画路74に起きさる。これにより記録回路74は 流出し映像信号515を順次記録し、カメラー体型VT R60の回転角度に応じて回転処理された読出し映像信号 9515を集成する。

73119を取りる。 (10068)またカメラー体型VTR60では、ステツ プSP3において、回転角度検出部67が才を表現の場合。 当該回転角度検出部67が切替之間路66のスイツ を検査668の長に検索させる。たれより切替え回路68のスイツチは接点68日に接続され、カメラ信号処理 回路63は映像信号511を記録回路74に送出する。 たれによりカメラー体型VTR60では、ステツアSP 9に進み、記録函路74は映像信号511を記録する。 さらにカメラー体型VTR60では、この後ステツアS P10定地んでこの映像記録処理手順ドT1を終了し映 像記録機作を終すする。

#### 【0069】(2-4)回転角度検出器

この実施例の場合、図13に示すように、回転角度検出 部67における回転角度自動検出器90は、内部に所定 量の水銀91が封入された四角柱形状でなり、それぞれ 対向する開端面の内側にプラス側電極92とマイナス側 電極93とを対向させて2組ずつ合計4組設けられ、こ れらの対向するプラス側電極92とマイナス側電極93 とはそれぞれ電源94に移続されている。

【0070】この回転角度自動検出器90は、カメラー 体型VTR60が回転されどれか1つの周階面開除へ採 91が溜まったとき、1組の分削するアラス開電機等9 とマイナス関電極93とが水銀91に浸された状態とな り等通し、その評通したアラス関電極92とマイナス関 電極93との位置を検出することによりカメラー体型 TR60の回転角度を検出することによりカメラー体型

【0071】(2-5)第2実施例の動作

以上の構成において、カメラー体型VTR60では、設備時、頻像光LA3をレンズ61を介してイメージや62 で受光しくステツブSP1)、当該イメージや62 及びカメラ信号処理回路63により映像信号S11を生成し切替之回路66に送出する(ステツブSP2)。回転角度検出部67はカメラー体型VTR60の回転角度を検出した場合、切替之回路66のスイツチを接点66Aに接続し、これにより切替之回路68のスイツチが接点68Aに接続した。(ステツブSP3)。

【0072】試出し制制回路部69において映機信号を 11をA/D突換回路70を介してデイジタルでなる映 像データD10を実現してステツアSP4)、当該映機 データD10をメモリ71に送出し書き込むてステツア 72に回転角度信号S13を送出する。メモリ制御回路 72に回転角度信号S13に基づき読出し制物信号S1 72は回転角度信号S13に基づき読出し制物信号S1 を生成したセリ71に送出してステツアSP6)、ス モリ71の所定位置から回転角度信号S13に応じた映 像データD10を順次読み出すてステツアSP7)、 七リ制制即属72は順気活み出した映像データD12を D/A変換回路73を介してアナログでなる設出し映像 信号S15に変換させてステツアSP91、順次記録回 配子4に送出と記針る、ステツアSP91、順次記録回 配子4に送出と記針る、ステツアSP91、

【0073】また回転海度機能器67はオフ状態の場 6、切替え回路66のスイツチを接点66Bに接続させ る。これにより切替え回路68のスイツチは起点68B に接続され、カメラ信号処理回路63は映像信号811 を記録回路74に送出し記録する(ステツアSP3及び ステツアSP9)。

【0074】従ってこの映態記録器65においては、メ 生り制御阻路72が 0度、180度、90度、一90度の回転 角度に基づまメモリ71のそれぞれの所定色置から映膿 データD10を順次読み出し、当該読み出した映像デー 少D12を設備的路74に記録をせて回を映響するため、 カメラー体型VTR60に対応する映像再生部において映像活号に基づく映像を回転処理するための回路の 付加を必要とせずに構成することができる。 【0075】(2-6)第2実施例の効果

以上の構成によれば、回転何度娩出部6万により執出されたカメラー体型VTR6の回転角度をメモリ制阿国路72により制列上当該判別結果に基づきメモリ引加の所定位置から映像データD10を順次流み出し記録回路6万に比定ことにより、映像データD10に基づ破機をカメラー体型VTR6の回転列度に応じて回転処理し当該回転処理した映像に基づく流出し映像信号S15を生成し記録回路74に記録することができ、かくして操像装置の使い精手を向上し得る映像記録と観を実現することができる。

【0076】(3)他の実施例

なお上述の第1の実施例においては、映像記録部15に おいてマイクロプロセツサ21により回転角度信号S3 を判別しその結果回転角度信号S3がカメラー体型VT R10の回転角度を検出していると判断した場合、その 回転角度信号S3を 0~360度の角度のフオーマットに 数値変換して回転角度データD1を生成し、回転角度信 号S3を判別しその結果回転角度検出部18がオフ状態 であると判断した場合には回転角度信号S3を360度よ りも大きい角度のフォーマットに数値変換し回転角度デ ータD1を生成するようにした場合について述べたが、 本発明はこれに限らず、16方向に分割した回転角度を議 別し得れば、マイクロプロセツサ21により、回転角度 信号S3を判別しその結果回転角度信号S3がカメラー 体型VTR10の回転角度を検出していると判断した場 回転角度信号S3がオフ状態であると判断した場合には その回転角度信号S3を16以上の値に変換するようにし ても良い。

【0077】また上述の第1の東施例においては、映像 記録部15において回転角度検出部18より得られる回 転角度信号53を0~300度少角度のフオーマットに数 値変換し回転角度データD1を記録回路16に記録する ようにした場合について述べが、本発明にこれに照ら ず、回転角度信号S3を例えば回転角度を3次元で示す ベクトル等に変換し記録回路16に記録するようにして も良い。

【0078】さらに上述の第1の実施例においては、記録回路16の記述機能として、8 [mi] テーアを用いるトラック上のビデオエリフに映像信号 2 を記録すると 共に、8 トラツク上のビデオエリアに対応するサプコードエリアに回転映像データD1を記録するようにした場合について速べたが、本勢明まこれに限らず、記述回路16の記録媒体としてデイジタルビデオテーアレコグ・用味、映像デークエリアに映像信号 3 2 を記録すると 共に、その映像データエリアに対応するサプコードデークエリアに回転角度デークD1を記録するようにしても 良い。

【0079】さらに上述の第1の実施例においては、映

像再生部40において再生映像信号S9に基づく映像の 1フイールドのライン数に応じたライン数でなるモニタ 52に映像を表示させるようにした場合について述べた が、本発明はこれに限らず、例えば図14に示すモニタ 101を用いるようにしても良い。

【0080】にの場合例とは図3との対応部がに同一等 号を付した図14に示すように、映像再生部100から 送出された回転映像信号Sのに基づく映像のフィール ドのライン数を創即するようになされたモニタ101を 設ける。モニタ101は映像を表示する場合、当該モニ タ101のライン数に応じた制御信号S20を設出し回 路50に送出し、その制即信号S20に基づき設出し回 路50がブイールドメモリ46及び47から1ライン毎 に読み出す回転映像データD3のライン数を制御するよ うになされている。

【008】様つて読出し回路50は、例えばモニタ1 01のライン数が映像のライン数に対して少ない場合、 回転映像データD3に基づく映像のライン数をモタ1 01のライン数に応じて間引いて読み出すように制御さ れる。また読出し回路50は、モニタ101のライン数 が映像のライン数に対して多い場合、回転映像データ 3の全データをフイールドメモリ46及び47から読み 出すように制御され、これにより図15(A)及び

(B)に示すように、モニク101に回転映像データD 3の全デークに基づく映像を表示させることができる。 【0082】さらに上述の第1の実施例においては、映 像再生部40において再生回路41により再生した映像 信号S2をA/D支援回路42を介して書込み回路43 に送出するようにした場合について述べたが、本発明は これに限らず、再生回路41において映像信号S2を子 めデイジクル信号に支援するようにしても良い、これに より映像再生部40においてA/D交換回路42を必要 とせず回路構成を簡略化することができる。

【00083】さらに上述の第1及び第2の実験例においては、記録回路16及び74の記録媒体として8~mm)テープを用いるようにした場合について述べたが、本発明はこれに照らず、ハードデイスク及び光デイスク等のデイスク状記録媒体やデイジタルビデオテープレコーダ等の値々の記録媒体を用いるようにしても良い。

【0084】さらに上述の第1及び第2の実施例においては、頻億年段の所定状態からの回転角度に応じた回転 角度情報を抽出する回転角度検出手段として、ロータリ エンコーダでなる回転角度手動検出器22及び回転角度 自動検出器20及び90を設けるようにした場合につい で述べたが、本売明はこれに限らず、カメラー体型VT R10及び60の回転角度を検出し得れば種々の形状及 び方法を適用し得る回転角度検出手段を用いるようにし ても良い。

【0085】さらに上述の第1の実施例においては、回 転角度検出手段の出力に基づいて得られる回転角度情報 を解析し、当該解析結果に応して映像信号に対応する回 転角度情報を映像信号と共に記録媒体に記録する解析 段として、マイクロブロセッサ20を用いるようにした 場合について述べたが、未規則はこれに限らず、回転角 原検出手段の出りた基本ので40人名 回転角度が積を解析 析し、当該解析結果に応じて映像信号に対応する回転角 度情報を映像信号と共に記録媒体に記録(得れば、種々 の解析手段を用いるようにしても良い。

【0086】さらに上述の第2の実施所においては、回 転角度機由手段の出力に基づいて得られる回転角度情報 を解析し、当該解析結果に応じて第1のメモリ手段の所 定位数から回転角度情報に応じた映像信号を開次成み出 し記録媒体に記録する解析手段として、メモリ制約回路 72年間いるようにした場合について述べたが、本発明 はこれに限らず、回転角度他用手段により得られる回転 角度情報を解析、当該解析結果に応じて第1のメモリ 手段の所定位置から回転角度情報に応じて第1のモリ 大流み出し記録媒体に記録し得れば、種々の解析手段を 別いるようにしても良い。

【0087】さらに上述の第1の実施例にさいては、再 生干段の出力に基づいて得られる回転角度情制に基づい く映像を回転処理し当該回底処理した映像に基づく映像 信号を生成して出力する映像信号の選手尺として、書込 み回路43を用いるようにした場合について述べたが、 本発明よこれに限らず、再生手段の出力に基づいて得ら れる回転角度情報に基づいて、再生手段の出力に基づいて得ら で得られる映像信号と基づく映像で回転処理し当該回転 処理した映像に基づく映像信号を生成して出力し得れ ば、種の映像信号処理手段を用いるようにしても良 いば、種の映像信号処理手段を用いるようにしても良 い

【0088】さらに上述の第1及び第2の実施例においては、本発明をカメラー体型VTR10及び60に適用 するようにした場合について述べたが、本発明はこれに 限らず、假えば遺像スチールカメラ等の種々の提係装置 に適用させるようにしても良い。

#### [0089]

【発明の効果】上述のように本発明によれば、回転角度 検出手段により撮像手段の所定状態からの回転角度に応 じた回転角度情報を検出し、解析手段により回転角度検 出手段の出力に基づいて得られる回転角度情報を解析

し、当該解析結果に応じて映像信号と対応する回転均度 情報を映像信号と共に記録解体に記述するようにしたこ とにより、同転角度情報に基づいて映像信号を印象処理 する映像信号処理手段を有する映像再建築置を用い、映 保信号上基づく映像信号を埋除るに基づいて回転させ た映像に基づく映像信号を生成することができ、かくし て掛線混洒の使い勝手を向上し得る映像記録装置を実現 することができる。

【0090】また上述のように本発明によれば、再生手

段により記録媒体に記録されている映像信号及び回転内 佐衛後を再生し、映像信号処理手段によって再生手段の 出力に基づいて得られる回転角度情報に基づく、映像信 手段の出力に基づいて得られる映像信号に基づく映像信 日本の理し、当該回転処理した映像に基づく映像信号を格 し、流出上手段によつてメモリ手段より映像信号を格前 し、流出上手段によつてメモリ手段より映像信号を格前 と、流出上手段によってメモリ手段より映像信号を搭向 でが、まないでは、一般手段を所 定状態から回転させて損像した場合でも記録媒体に記録 された映像信号に基づく映像を、その映像信号に応じた の転り度特能に基づいて回転が関し当該回転型した映像 像を表示手段に表示することができ、かくして趙像装置 の使い調子を向上し得る映像再生装置を実現することが できる。

【0091】さらに上述のように本発明によれば、回転 角度検出手段により提像手段の所定状態からの回転角度 に応じた回転角度情報を検出し、解析手段により回転角 度検出手段の出力に基づいて得られる回転角度情報を解 析し、当該解析結果に応じて映像信号に対応する回転角 度情報を映像信号と共に記録媒体に記録し、再生手段に より記録媒体に記録されている映像信号及び回転角度情 報を再生し、映像信号処理手段によって再生手段の出力 に基づいて得られる回転角度情報に基づいて、再生手段 の出力に基づいて得られる映像信号に基づく映像を回転 処理1. 当該回転処理1. た映像に基づく映像信号を生成1. て出力しメモリ手段の所定の領域に映像信号を格納し、 読出し手段によつてメモリ手段より映像信号を所定の順 序で読み出すようにしたことにより、撮像手段を所定状 態から回転させて撮像した場合でも記録媒体に記録され た映像信号に基づく映像を、その映像信号に応じた回転 角度情報に基づいて回転処理し当該回転処理した映像を 表示手段に表示することができ、かくして撮像装置の使 い勝手を向上し得る映像記録再生装置を実現することが

【0092】さらに上述のように本発明によれば、第1 のメモリ手段に摄像手段の出力に基づく映像信号を記録 し、回転角度検出手段により撮像手段の所定状態からの 回転角度に応じた回転角度情報を検出し、解析手段によ り回転角度検出手段の出力に基づいて得られる回転角度 情報を解析し、当該解析結果に応じて第1のメモリ手段 の所定位置から回転角度情報に応じた映像信号を順次語 み出して記録媒体に記録し、再生手段により記録媒体に 記録されている映像信号を再生し、第2のメモリ手段の 所定の領域に再生手段の出力に基づいて得られる映像信 号を格納し、請出し手段によつて第2のメモリ手段より 映像信号を所定の順序で読み出すようにしたことによ り 再生手段によって記録媒体より再生された映像信号 に基づく映像を表示手段に表示させると回転角度情報に 基づいて回転処理された映像を表示させることができ、 かくして提像装置の使い勝手を向上し得る映像記録再生 装置を実現することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】第1実施例によるカメラー体型VTRの映像記録部の回路構成を示すブロツク図である。

【図2】第1実施例による映像記録部のビユーフアイン ダに表示される映像の様子を示す略線図である。

【図3】第1実施例による回転角度自動検出器の構成を 示す断面図である。

【図4】第1実施例による回転角度自動検出器の位置関係を示す略線図である。

【図5】第1実施例による回転角度手動検出器において 検出される回転方向を示す略線図である。

【図6】第1実施例によるカメラ一体型VTRの映像再 生部の回路構成を示すプロツク図である。

【図7】第1実施例による映像再生部が映像信号を回転 処理せずにモニタに表示させる映像の様子を示す略線図 である。

【図8】第2実施例によるカメラー体型VTRの映像記 録部の回路構成を示すプロツク図である。

【図9】第2実施例による 0度及び 180度における映像 の請出し制御の説明に供する路線図である。

【図10】第2実施例による90度及び -90度における映像の読出し制御の説明に供する略線図である。

【図11】第2実施例によるカメラ一体型VTRのビユ ーフアインダに表示される映像及びカメラー体型VTR で再生された映像をモニタに表示させる場合の映像の様 子を示す略観灯である。

【図12】第2実施例によるカメラ―体型VTRの映像 記録処理手順を示すフローチヤートである。

【図13】第2実施例による回転角度自動検出器の構成 を示す平面図である。

【図14】他の実施例によるカメラ一体型VTRの映像 再生部の回路構成を示すプロック図である。

【図15】他の実施例によるモニタに表示される映像の 様子を示す略線図である。

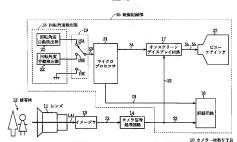
【図16】従来例のカメラー体型VTRのビユーフアイ ングに表示される映像及びカメラー体型VTRで再生さ れた映像をモニタに表示させる場合の映像の様子を示す 略複図である。

## 【符号の説明】

回転角度自動検出器、20A……円形面、21……マイ クロプロセツサ、22……回転角度手動検出器、40、 100 ......映像再生部、41 ......再生回路、42、70 ·····A / D変換回路、43·····書込み回路、46、47 ·····フイルドメモリ、50·····-読出し回路、51、73 ······D/A変換回路、30······気泡、31······内リング

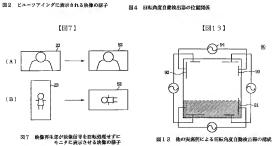
部、31B……他面、32……外リング部、33……発 光ダイオード、34……フオトセンサ、71……メモ リ、72……メモリ制御回路、69……読出し制御回路 部. 80A. 80B. 82A. 82B ..... 所定領域. 9 1 ..... 水銀、92 ...... プラス側電極、93 ...... マイナス 側電極、94……電源。

#### [図1]



第1実施例によるカメラー体型VTRの映像記録部の構成





【図3】

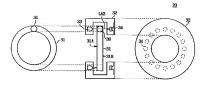


図3 第1実施例による回転角度自動検出器の構成

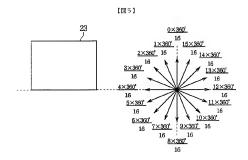


図5 回転角度手動検出器の回転角度検出方向

#### 【図6】

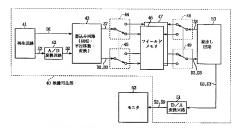


図6 第1実能例によるカメラ一体型VTRの映像再生部の構成

## [図8]

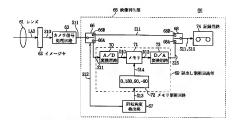


図8 第2実施例によるカメラー体型VTRの映像記録部の構成

【図15】

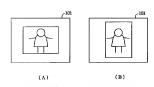


図15 他の実施例によるモニタに表示される映像の様子

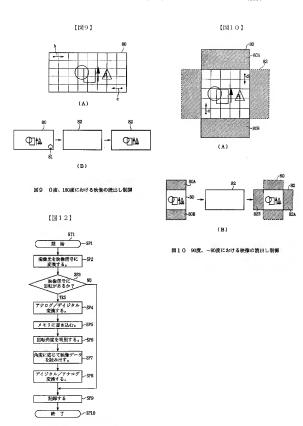


図12 第2実施例による映像記録処理手順

【図11】

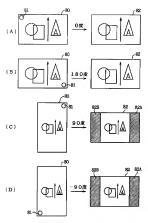
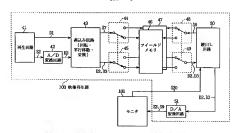


図11 ピユーファインダ及びモニタに表示される映像の様子

[**3**14]



№ 14 他の実施例によるカメラー体型VTRの映像河生部の構成

#### 【図16】

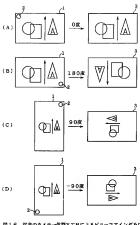


図16 従来のカメラ一体型VTRによるビユーフアインダ及び モニタに表示される映像の様子

フロントページの続き

技術表示箇所

(72)発明者 泉 伸明 東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー 株式会社内 (72)発明者 出井 恒治 東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー 株式会社内